

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
28 décembre 2000 (28.12.2000)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 00/78410 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷: A63B 47/02,
A01G 1/12

(21) Numéro de la demande internationale:
PCT/BE00/00064

(22) Date de dépôt international: 16 juin 2000 (16.06.2000)

(25) Langue de dépôt: français

(26) Langue de publication: français

(30) Données relatives à la priorité:
9900422 17 juin 1999 (17.06.1999) BE

(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US): SOLAR
& ROBOTICS S.A. [BE/BE]; 117, rue Franz Merjay,
B-1050 Bruxelles (BE).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement): COLENS,
André [BE/BE]; 5, rue du Baillois, B-1330 Rixensart
(BE).

(74) Mandataire: COLENS Alain; Bureau Colens SPRL, 21,
rue Franz Merjay, B-1050 Bruxelles (BE).

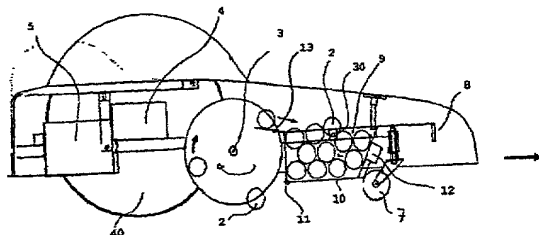
(81) États désignés (national): AE, AL, AM, AT, AU, AZ, BA,
BB, BG, BR, BY, CA, CH, CN, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
DZ, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL,
IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU,
LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, PL,
PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TR, TT, TZ,
UA, UG, US, UZ, VN, YU, ZA, ZW.

(84) États désignés (régional): brevet ARIPO (GH, GM, KE,
LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZW), brevet eurasien
(AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), brevet européen

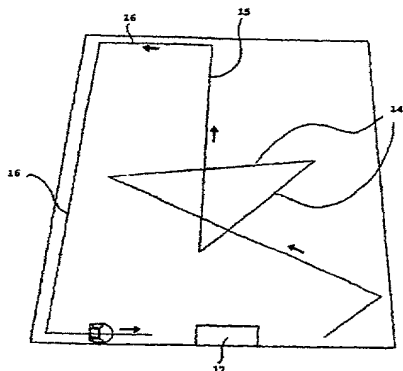
[Suite sur la page suivante]

(54) Title: DEVICE FOR AUTOMATICALLY PICKING UP OBJECTS

(54) Titre: DISPOSITIF AUTOMATIQUE DE RAMASSAGE D'OBJETS



(57) Abstract: The invention concerns a system for picking up objects (2) over a delimited surface consisting of an automatic mobile machine equipped with a motor and a power source, for example a rechargeable battery (5), and provided with an on-board computer (40). The machine carries a mechanical device for gripping and storing (1, 2, 13) objects in a container (9), a device for emptying said container, a device for detecting the limits of the surface for picking up. The system further comprises at least a station (17) for discharging the objects picked up and preferably a station for recharging the rechargeable batteries. Both said stations are advantageously integrated to each other. The objects to be picked up are for instance balls (2) on golf ball practice greens which can automatically be returned from the unloading station to the driving site.



(57) Abrégé: L'invention propose un système de ramassage d'objets (2) sur une surface délimitée constitué par un engin mobile automatique muni d'un moteur et d'une source d'énergie, par exemple une batterie rechargeable (5), et muni d'un ordinateur de bord (40). L'engin porte un dispositif mécanique de préhension et de stockage (1, 2, 13) des objets dans un réceptacle (9), un dispositif de vidage dudit réceptacle, un dispositif de détection des limites de la surface de ramassage. Le système comporte aussi au moins une station (17) de décharge des objets récoltés et de préférence une station de recharge des batteries rechargeables. Ces deux stations sont avantageusement intégrées l'une à l'autre. Les objets à ramasser sont par exemple des balles (2) sur des "practices" de golf balles qui peuvent être automatiquement renvoyées de la station de décharge vers l'emplacement de tir.

WO 00/78410 A1

WO 00/78410 A1